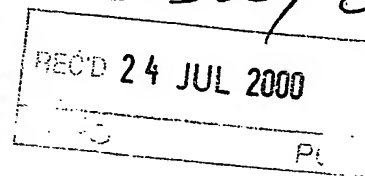


4



10/018759

**Prioritätsbescheinigung über die Einreichung
einer Patentanmeldung**

**PRIORITY
DOCUMENT**
SUBMITTED OR TRANSMITTED IN
COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)

Aktenzeichen: 199 28 206.4

Anmeldetag: 19. Juni 1999

Anmelder/Inhaber: Robert Bosch GmbH, Stuttgart/DE

Bezeichnung: Phasenfehlerdetektor für einen OAM-Empfänger

IPC: H 04 L 27/22

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 27. Juni 2000
Deutsches Patent- und Markenamt
Der Präsident
Im Auftrag

Hof

st Available Copy

31.05.99 Ti/Kat

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

5

Phasenfehlerdetektor für einen QAM-Empfänger

Zusammenfassung

10

15

20

Es wird ein Phasenfehlerdetektor angegeben, der ein Phasenkorrektursignal so erzeugt, daß seine Phasenkennlinie keine unerwünschten Nullstellen aufweist und im Winkelbereich um den Einrastpunkt eine endliche Steilheit besitzt. Dieser Phasenfehlerdetektor (PFD) berechnet das Phasenkorrektursignal (S) je nach detektiertem Entscheidergebiet nach einem von mehreren vorgegebenen Berechnungsmethoden. Dabei trifft der Phasenfehlerdetektor (PFD) eine solche Zuordnung zwischen den Entscheidergebieten der komplexen QAM-Signalzustandsebene und den einzelnen Berechnungsmethoden, daß seine statische Phasenkennlinie außer beim Einrastpunkt keine weitere Nullstelle aufweist.

(Figur 1)

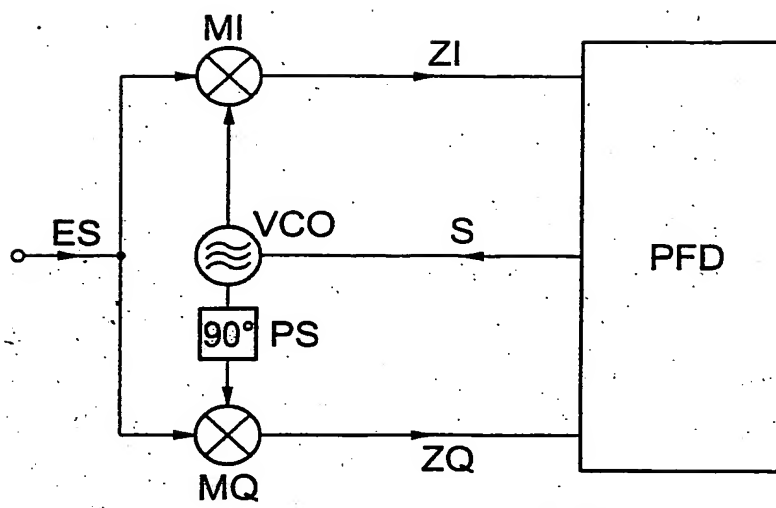


FIG. 1

31.05.99 Ti/Kat

5

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

10

Phasenfehlerdetektor für einen QAM-Empfänger

Stand der Technik

15

Die vorliegende Erfindung betrifft einen Phasenfehlerdetektor für einen QAM-Empfänger, in dem alle vorkommenden QAM-Signalzustände abgespeichert sind und dabei jeder der in einer komplexen Signalzustandsebene liegenden QAM-Signalzustände von einem Entscheidergebiet umgeben ist und der Phasenfehlerdetektor durch Schwellwertentscheidungen detektiert, in welches Entscheidergebiet welchen QAM-Signalzustandes ein komplexes in seine Inphasen- und seine

20

Quadraturphasen-Signalkomponente zerlegter Empfangssignalzustand fällt, und er in Abhängigkeit vom detektierten Entscheidergebiet ein Phasenkorrektursignal für die Trägerphase des Empfangssignals bildet. Ein solcher Phasenfehlerdetektor ist aus der DE 36 19 744 A1 bekannt.

30

Standardmäßig verwendete Phasenfehlerdetektoren für QAM (quadraturamplitudenmodulierte) Signale, von denen auch in der DE 36 19 744 A1 ausgegangen wird, besitzen neben dem Soll-Einrastpunkt bei einem Phasenfehler von $\phi = 0$ weitere unerwünschte Nullstellen in ihrer Phasenkennlinie, welche zu verlängerten Synchronisationszeiten wie auch zur

35

Synchronisation bei ungeeigneten Phasen führen können. In

der Figur 4 sind beispielhaft Phasenkennlinien von solchen Standard-Phasenfehlerdetektoren für 16-QAM, 32-QAM, 64-QAM und 120-QAM dargestellt, welche außer beim Einrastpunkt $\phi = 0$ mehrere unerwünschte Nullstellen aufweisen. In der DE 36 19 744 A1 ist ein Algorithmus für einen Phasenfehlerdetektor beschrieben, dessen Phasenkennlinie nicht mehr die störenden Nullstellen aufweist. Das in der DE 36 19 744 A1 beschriebene Verfahren besitzt jedoch Eigenschaften, welche sich in praktischen Systemen als nachteilig erwiesen haben. Die Steigung der statischen Phasenkennlinie ist ein wichtiger Dimensionierungsparameter für die Phasenregelschleife der Trägersrückgewinnung in einem QAM-Empfänger. Bei dem bekannten Verfahren ist die Steigung der statischen Phasenkennlinie im Einrastpunkt stark vom Rauschabstand des Empfangssignals abhängig; sie ist klein bei schlechtem Rauschabstand und strebt gegen unendlich bei gutem Rauschabstand. Diese starke Variation der Steigung der Phasenkennlinie macht eine gute Dimensionierung nur mit hohen Kompromissen möglich. Außerdem besitzen auch alle anderen standardmäßig verwendeten Phasenfehlerdetektoren, welche auf Signum-Operationen des Entscheiderfehlers beruhen, diese Eigenschaft.

Im übrigen machen die von bekannten Phasenfehlerdetektoren gebildete statische Phasenkennlinien lediglich eine Aussage bezüglich des mittleren Verhaltens eines Phasenfehlerdetektors. Beim Einrasten einer Phasenregelschleife, also beim Übergang von der Einrastphase zur Nachführphase, spielt aber nicht so sehr das Verhalten im Mittel eine Rolle, sondern vielmehr ein gleichmäßig guter Beitrag aller QAM-Signalzustände.

Der Erfindung liegt nun die Aufgabe zugrunde, einen Phasenfehlerdetektor der eingangs genannten Art anzugeben,

der ein Phasenkorrektursignal so erzeugt, daß seine Phasenkennlinie keine unerwünschten Nullstellen aufweist.

5 Vorteile der Erfindung

10 Die genannte Aufgabe wird mit den Merkmalen des Anspruchs 1 dadurch gelöst, daß dem Phasenfehlerdetektor für die Berechnung des Phasenkorrektursignals mehrere Algorithmen zur Verfügung stehen. Welcher von den zur Verfügung stehenden Algorithmen für die Berechnung des Phasenkorrektursignals ausgewählt wird, hängt davon ab, in welches Entscheidergebiet der komplexen QAM-Signalzustandsebene ein in seine Inphasen- und seine 15 Quadraturphasen-Signalkomponente zerlegter Empfangssignalzustand fällt. Im Anspruch 1 sind fünf verschiedene Algorithmen für die Berechnung des Phasenkorrektursignals angegeben. Dadurch, daß nicht wie beim Stand der Technik für alle Entscheidergebiete das 20 Phasenkorrektursignal nach ein und demselben Algorithmus berechnet wird, sondern unterschiedliche Algorithmen zur Verfügung stehen, läßt sich eine Phasenkennlinie realisieren, die einerseits keine unerwünschten Nullstellen mehr aufweist und andererseits einen gleichmäßigen Beitrag aller QAM-Signalzustände garantiert. Welcher Algorithmus für welches Entscheidergebiet der geeignetste ist, läßt sich empirisch ermitteln.

30 Vorteilhafte Weiterbildungen der Erfindung gemäß Anspruch 1 gehen aus den Unteransprüchen hervor.

Zeichnung

Anhand eines in der Zeichnung dargestellten Ausführungsbeispiels wird nachfolgend die Erfindung näher erläutert. Es zeigen:

Figur 1 ein Blockschaltbild eines QAM-Empfängers,
Figur 2 eine komplexe QAM-Signalzustandsebene,
Figur 3 mehrere Phasenkennlinien von erfindungsgemäß ausgeführten Phasendetektoren und
Figur 4 mehrere Phasenkennlinien von Standard-Phasenfehlerdetektoren.

Beschreibung eines Ausführungsbeispiels

In der Figur 1 ist ein prinzipielles Blockschaltbild eines QAM-Empfängers dargestellt. Der QAM-Empfänger besteht aus einem Inphasen-Signalzweig und einem Quadraturphasen-Signalzweig. Im Inphasen-Signalzweig befindet sich ein Mischer MI und im Quadraturphasen-Signalzweig ein Mischer MQ. Diese beiden Mischer MI und MQ setzen das Empfangssignal ES, das auf die beiden Signalzweige aufgeteilt wird, ins Basisband um. Die Referenzfrequenz für die beiden Mischer MI und MQ wird von einem spannungsgesteuerten Oszillator VCO geliefert. Einem der beiden Mischer wird das vom spannungsgesteuerten Oszillator VCO erzeugte Referenzfrequenzsignal einem 90°-Phasenschieber PS zugeführt, so daß die Referenzfrequenzen für die beiden Mischer MI und MQ eine gegenseitige Phasenablage von 90° aufweisen. Das Ausgangssignal des Mixers MI, das die Inphasen-Signalkomponente ZI eines Empfangssignalzustandes darstellt, und das Ausgangssignal des Mixers MQ, das die Quadraturphasen-Signalkomponente ZQ eines Empfangssignalzustandes darstellt, werden einem Phasenfehlerdetektor PFD zugeführt. Dieser Phasenfehlerdetektor PFD, erzeugt, wie nachfolgend noch detailliert beschrieben, ein Phasenkorrektursignal S, das

als Steuersignal für den spannungsgesteuerten Oszillator VCO dient.

Anhand der nachfolgenden Gleichungen soll verdeutlicht werden, wie der Phasenfehlerdetektor aus den einzelnen Empfangssignalzuständen mit der Inphasen-Signalkomponente ZI und der Quadraturphasen-Signalkomponente ZQ das Phasenkorrektursignal S, das die Ablage der Trägerphase des Empfangssignals gegenüber der Phase des vom spannungsgesteuerten Oszillator VCO erzeugten Referenzfrequenzsignals darstellt, ermittelt. Der Phasenfehlerdetektor PFD berechnet nach einer weit verbreiteten Methode das Phasenkorrektursignal S gemäß der Gleichung (1).

$$S = FQ \cdot ZI - FI \cdot ZQ \quad (1)$$

Dabei sind FI und FQ Entscheiderfehler, die, wie die Gleichung (2) ausdrückt, die Ablagen der Inphasen-Signalkomponente ZI und der Quadraturphasen-Signalkomponente ZQ des Empfangssignalzustandes gegenüber der Inphasen-Komponente AI und der Quadraturphasen-Komponente AQ desjenigen QAM-Signalzustandes sind, für den der Phasenfehlerdetektor PFD entschieden hat, daß dieser der von einem Sender abgegebene Sendesignalzustand ist.

$$\begin{aligned} FI &= ZI - AI \\ FQ &= ZQ - AQ \end{aligned} \quad (2)$$

Bei einer Übertragung des Sendesignalzustands ohne Verzerrungen ist der Empfangssignalzustand $Z = ZI + jZQ$ lediglich um einen Winkel φ gegenüber dem Sendesignalzustand $A = AI + jAQ$ verdreht. Dies drückt die Gleichung (3) aus.

$$Z = Ae^{j\varphi} = (AI + jAQ) (\cos \varphi + j\sin \varphi) \quad (3)$$

Häufig wird zur Berechnung des Phasenkorrektursignals nicht die in Gleichung (1) angegebene Funktion sondern die Signumsversion gemäß Gleichung (4) verwendet, welche keine aufwendigen Multiplikationen benötigt.

$$S = FQ \operatorname{sign}(ZI) - FI \operatorname{sign}(ZQ) \quad (4)$$

Die statische Phasenkennlinie ist der Mittelwert über alle möglichen QAM-Sendesignalzustände, wie in Gleichung (5) angegeben.

$$S(\varphi) = E \langle FQ \operatorname{sign}(ZI) - FI \operatorname{sign}(ZQ) \rangle \quad (5)$$

Wegen Gleichung (2) gilt für die Quadraturkomponenten des Entscheiderfehlers:

$$\begin{aligned} FI &= AI \cos \varphi - AQ \sin \varphi - AI \\ FQ &= AQ \cos \varphi - AI \sin \varphi - AQ \end{aligned} \quad (6)$$

Mit (6) gilt für das Phasenkorrektursignal S gemäß (1).

$$\begin{aligned} S &= (AQ \cos \varphi + AI \sin \varphi - AQ) (AI \cos \varphi - AQ \sin \varphi) - \\ &= (AI \cos \varphi - AQ \sin \varphi - AI) (AQ \cos \varphi + AI \sin \varphi) \end{aligned} \quad (7)$$

Mit diesem Phasenkorrektursignal erhält man mit $E \langle A^2 \rangle = 1$ eine statische Phasenkennlinie gemäß Gleichung (8).

$$\begin{aligned} S(\varphi) &\approx - \cos \varphi \sin \varphi + \sin \varphi \cos \varphi + \sin \varphi \\ &= - \cos \varphi \sin \varphi + \sin \varphi \cos \varphi + \sin \varphi = 2 \sin \varphi \end{aligned} \quad (8)$$

Diese Berechnung der statischen Phasenkennlinie unterstellt allerdings die Gültigkeit der Gleichung (2), also eine fehlerfreie Zuordnung der Empfangssignalzustände zu

Sendesignalzuständen. Für QAM-Signalkonstellationen bedeutet dies einen eingeschränkten und vom Modulationsverfahren abhängigen Gültigkeitsbereich der Phasenkennlinie gemäß Gleichung (8), beispielsweise $[-45^\circ, +45^\circ]$ für 4-QAM, $[-16,5^\circ, +16,5^\circ]$ für 16-QAM usw.

Phasenkennlinien entsprechend der Signumversion nach Gleichung (4) besitzen im Gültigkeitsbereich keinen sinusförmigen sondern einen linearen Verlauf. In der Figur 4 sind Phasenkennlinien für 16-QAM, 32-QAM, 64-QAM und 128-QAM Empfänger dargestellt, welche das Phasenkorrektursignal standardgemäß nach Gleichung (5) berechnen. Bei allen vier Modulationsverfahren sind unerwünschte Nullstellen, d.h. falsche Einrastpunkte vorhanden; am deutlichsten sind sie bei 32-QAM erkennbar. Bei diesem Modulationsverfahren werden auch die längsten Verweildauern in unerwünschten Phasenlagen festgestellt.

Um die unerwünschten Nulldurchgänge in der Phasenkennlinie zu vermeiden, stehen dem Phasenfehlerdetektor fünf verschiedene Berechnungsmethoden für das Phasenkorrektursignal zur Verfügung:

$$S1 = FQ f(ZI) - FI f(ZQ)$$

$$S2 = \pm 2 FQ f(ZI)$$

$$S3 = \pm 2 FI f(ZQ)$$

(9)

$$S4 = \pm 2 ZI ZQ$$

$$S5 = 0$$

In den vier Berechnungsmethoden S1 bis S4 kann für die Funktionen $f(ZI)$ und $f(ZQ)$ gelten:

$$f(ZI) = ZI \text{ und } f(ZQ) = ZQ$$

oder

$$f(ZI) = \text{sign}(ZI) \text{ und } f(ZQ) = \text{sign}(ZQ)$$

In welchem Fall welche der fünf Berechnungsmethoden S1 bis S5 für das Phasenkorrektursignal vom Phasenfehlerdetektor verwendet wird, hängt davon ab, in welches Entscheidergebiet welchen QAM-Signalzustandes ein komplexer in seine Inphasen-Signalkomponente ZI und seine Quadraturphasen-Signalkomponente ZQ zerlegter Empfangssignalzustand fällt.

Bei der Zuordnung der Berechnungsmethoden S1 bis S5 zu den einzelnen Entscheidergebieten werden die Anteile aller Sendesymbole an der statischen Phasenkennlinie einzeln betrachtet. So gibt es z. B. bei einer 16-QAM Modulation genau 16 verschiedene Sendesymbole $A(i)$, $i = 1 \dots 16$, und damit 16 Anteile $S(i)$, welche im Mittel dann die statische Phasenkennlinie S bilden:

$$S = \frac{1}{16} \sum_{i=1}^{16} S(i) \quad (10)$$

Um für die Phasenkennlinie S einen günstigen Verlauf zu erhalten, werden in einem ersten Schritt diejenigen Sendesymbole $A(i)$ identifiziert, welche für positive Winkel $\varphi > 0$ einen negativen Bereich $S(i) < 0$ besitzen oder für negative Winkel einen positiven Bereich. Hierbei wird zunächst für alle Entscheidergebiete die Methode S1, also die Standardmethode, unterstellt. Diese Bereiche führen dann in Gleichung (10) zu den unerwünschten Nullstellen im Gesamtverhalten der Phasenkorrekturkennlinie S. In einem zweiten Schritt werden dann diejenigen Entscheidergebiete ermittelt, die bei dem entsprechenden Sendesymbol $A(i)$ die unerwünschte Korrekturinformation liefern. In einem dritten Schritt kann schließlich getestet werden, ob eine der Methoden S2 oder S3 eine gewünschte Verbesserung bringt. Nach Bearbeitung aller Sendesymbole und aller Entscheidergebiete wird sich in der Regel eine Verbesserung des Verlaufs der

Phasenkennlinie eingestellt haben. Es kann aber sein, daß die Verbesserung aber noch unzureichend ist. Für die verbleibenden Bereiche $S(i) < 0$ für $\varphi > 0$ respektive $S(i) > 0$ für $\varphi < 0$ werden dann die Methoden S4 und S5 eingesetzt, wobei
5 aber nur so viele Entscheidergebiete ausgewählt werden, bis die unerwünschten Nullstellen in der Phasenkennlinie zuverlässig verschwunden sind. Die Methoden S4 und S5 werden deshalb so zurückhaltend eingesetzt, weil sie eine - wenn auch geringfügige - Deformation der statischen
10 Phasenkennlinie im Einrastpunkt bewirken. Das hier beschriebene Verfahren wird zweckmäßigerweise rechnergestützt durchgeführt, wobei aber auch einige Entscheidungen empirisch zu fällen sind.

15 In der Figur 2 ist beispielsweise die komplexe Signalzustandsebene eines 16-QAM-Systems dargestellt. Auf der Abszisse des Koordinatensystems der komplexen QAM-Signalzustandsebene laufen die Indizes I der Inphasen-Signalkomponente von 0 bis 4 und auf der Ordinate des
20 Koordinatensystems laufen die Indizes Q der Quadraturphasen-Signalkomponenten ebenfalls von 0 bis 4. Die sechzehn quadratischen Punkte in der Signalzustandsebene entsprechen den 16-QAM-Sendesignalzuständen, und die drei dünnen konzentrischen Kreise, auf denen die quadratischen Punkte liegen, sind die Spuren der Empfangssignalzustände bei fehlender Trägerphasensynchronisation. Die Quadrate, welche die Signalzustände (quadratische Punkte) umgeben, werden als Entscheidergebiete bezeichnet. Der Phasenfehlerdetektor PFD ermittelt nämlich durch Schwellwertentscheidung, in welches
30 Entscheidergebiet welchen QAM-Signalzustandes ein komplexes in seine Inphasen-Signalkomponente ZI und in seine Quadratur-Signalkomponente ZQ zerlegter Empfangssignalzustand fällt. Die Richtung und die Stärke der vom Phasenfehlerdetektor berechneten
35 Phasenkorrekturinformation wird durch die Farbe (schwarz,

13
19.08.99

- 10 -

R. 35776

weiß) und die Größe der in Figur 2 eingezeichneten Kreise dargestellt. Schwarze Kreise bewirken eine Phasenkorrektur in positiver Richtung (entgegen dem Uhrzeigersinn) und weiße Kreise in negativer Richtung (im Uhrzeigersinn). Große Kreise entsprechen einer starken Korrektur, kleine Kreise einer schwachen Korrektur. In den acht mit 0 gekennzeichneten Feldern wird überhaupt keine Korrekturinformation erzeugt (entspricht der Methode S5).

Die dick umrandeten Entscheidergebiete in Figur 2 erfahren gegenüber der bekannten standardisierten Phasenfehlerdetektion eine Modifikation. Für sie werden nämlich unterschiedliche Berechnungsmethoden gemäß Gleichung (9) für das Phasenkorrektursignal angewendet. Die Indizes I und Q, welche die Lage der Entscheidergebiete beschreiben, sind in der nachfolgenden Tabelle im Abschnitt 16-QAM wiedergegeben. Außerdem ist zu jedem Entscheidergebiet, also zu jeder Kombination I/Q, die aus den fünf Rechenmethoden S1 bis S5 ausgewählte Rechenmethode aufgeführt. Dort wird beispielsweise für die Entscheidergebiete 0/3 und 3/0 der Wert 0 gefordert, das entspricht der Methode S5. In den Gebieten 0/4, 1/4, 4/0 und 4/1 ist die Korrekturinformation konstant; das entspricht der Berechnungsmethode S4. In den beiden Entscheidergebieten 1/3 und 3/1 ist die Phasenkorrekturinformation nur von einem Entscheiderfehler FI oder FQ abhängig, was in der Figur 2 durch eine achsenparallele Orientierung der Punktgröße zum Ausdruck kommt; hier kommen die Berechnungsmethoden S2 und S3 zum Tragen.

Warum die vorangehend beschriebene Auswahl aus verschiedenen Berechnungsmethoden S1 bis S5 für das Phasenkorrektursignal eine Verbesserung der statischen Phasenkennlinie unerwünschter Nullstellen bringt, kann folgendermaßen erklärt werden:

Die vier äußeren Entscheidergebiete 0/4, 1/4, 4/0 und 4/1 sind eindeutig in der Phasenkorrekturinformation. Es macht daher Sinn, für diese Fälle den maximalen durch den Aussteuerbereich festgelegten Wert zu wählen. Allerdings dürfen nicht alle Entscheidergebiete, deren Korrekturinformation eindeutig ist, auf diese Weise behandelt werden, denn der Verlauf der statischen Phasenkennlinie soll in der Nähe des Ursprungs so wenig wie möglich verfälscht werden (endliche Steigung der Phasenkennlinie im Einrastpunkt $\phi = 0$). Aus diesem Grund bleiben beispielsweise die Gebiete 0/1 und 1/0 unverändert.

Die Bereiche 0/3 und 3/0 liefern für bestimmte Phasen falsche Korrekturinformationen, da auf dem mittleren Kreis eine hohe Unsicherheit bezüglich des tatsächlich gesendeten Signalzustandes besteht. Die Ausblendung dieser Entscheidergebiete ist zwingend, Dementsprechend sind diese Bereiche in der Figur 2, für die die Berechnungsmethode S5 in Frage kommt, mit einer Null gekennzeichnet.

Die beiden Gebiete 1/3 und 3/1 werden entweder in der Einrastphase von einem rotierenden Eckpunkt oder in der Nachführphase von einem benachbarten verrauschten Empfangssignalzustand getroffen. Im ersten Fall liefern diese Entscheidergebiete eine korrekte Phasenkorrekturinformation und im zweiten Fall eine unbedeutende. Damit diese Entscheidergebiete also im ersten Fall eine möglichst hohe und im zweiten Fall eine möglichst geringe Phasenkorrekturinformation liefern, wird jeweils nur eine Quadraturkomponente FI oder FQ des Entscheiderfehlers gemäß den Berechnungsmethoden S2 oder S3 ausgewertet.

Der nachfolgenden Tabelle können ebenfalls für 32-QAM, 64-QAM und 128-QAM Systeme die Zuordnungen der

Entscheidergebiete zu den einzelnen Berechnungsmethoden S1 bis S5 entnommen werden.

16-QAM

Index I	Index Q	Methode
3	0	S5
0	3	S5
3	1	S3
1	3	S2
4	0	S4
0	4	S4
4	1	S4
1	4	S4
Alle übrigen	Alle übrigen	S1

32-QAM

Index I	Index Q	Methode
3	0	S5
0	3	S5
4	0	S3
0	4	S2
4	2	S3
2	4	S2
5	1	S3
1	5	S2
5	2	S4
2	5	S4
Alle übrigen	Alle übrigen	S1

1986.99

- 13 -

R. 35776

64-QAM

Index I	Index Q	Methode
3	0	S5
0	3	S5
4	0	S3
0	4	S2
4	2	S3
2	4	S2
5	1	S3
1	5	S2
5	2	S4
2	5	S4
7	3	S3
3	7	S2
8	2, 3, 4, 5	S4
2, 3, 4, 5	8	S4
9	0, 1, 2, 3, 4	S4
0, 1, 2, 3, 4	9	S4
Alle übrigen	Alle übrigen	S1

5

128-QAM

Index I	Index Q	Methode
3	0	S5
0	3	S5
4	0	S3
0	4	S2
4	2	S3
2	4	S2
5	1	S3
1	5	S2
5	2	S4
2	5	S4
7	3	S3
3	7	S2
8	5	S5
5	8	S5
9	3	S3
3	9	S2
9	7	S5
7	9	S5
9	8	S5

19.00.99

8	9	S5
10	2	S5
2	10	S5
10	7	S5
7	10	S5
10	8	S5
8	10	S5
11	5	S3
5	11	S2
11	6	S4
6	11	S4
12	3	S4
3	12	S4
12	4	S4
4	12	S4
Alle übrigen	Alle übrigen	1

Mit den dargestellten Zuordnungen der verschiedenen Berechnungsmethoden S1 bis S5 für das Phasenkorrektursignal ergeben sich für das 16-QAM, das 32-QAM, das 64-QAM und das 128-QAM-System die in der Figur 3 dargestellten Phasenkennlinien, die einen im Einrastpunkt $\phi = 0$ unveränderten Verlauf haben und keine unerwünschten Nullstellen mehr aufweisen.

31.05.99 Ti/Kat

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

5

Ansprüche

1. Phasenfehlerdetektor für einen QAM-Empfänger, in dem alle
vorkommenden QAM-Signalzustände abgespeichert sind und dabei
jeder der in einer komplexen Signalzustandsebene liegenden
QAM-Signalzustände von einem Entscheidergebiet umgeben ist
und der Phasenfehlerdetektor durch Schwellwertentscheidungen
detektiert, in welches Entscheidergebiet welchen QAM-
Signalzustandes ein komplexes in seine Inphasen (ZI) und
seine Quadraturphasen-Signalkomponente (ZQ) zerlegter
Empfangssignalzustand fällt, und er in Abhängigkeit vom
detektierten Entscheidergebiet ein Phasenkorrektursignal (S)
für die Trägerphase des Empfangssignals (ES) bildet, dadurch
gekennzeichnet,

- daß der Phasenfehlerdetektor (PFD) das
Phasenkorrektursignal (S) je nach detektiertem
Entscheidergebiet nach einem der folgenden Methoden
berechnet:

$$S1 = FQ f(ZI) - FI f(ZQ)$$

$$S2 = \pm 2 FQ f(ZI)$$

$$S3 = \pm 2 FI f(ZQ)$$

$$S4 = \pm 2 ZI ZQ$$

$$S5 = 0,$$

wobei ZI und ZQ die Inphasen- und die Quadraturphasen-
Signalkomponente des Empfangssignalzustands sind und FI und
FQ die Ablagen von ZI und ZQ gegenüber der Inphasen- und
Quadraturphasen-Komponente des entschiedenen QAM-
Signalzustandes sind,

- und daß der Phasenfehlerdetektor (PFD) eine solche
Zuordnung zwischen den Entscheidergebieten und den einzelnen

19.00.00

- 16 -

R. 35776

Berechnungsmethoden (S1 bis S5) trifft, daß seine statische Phasenkennlinie außer beim Einrastpunkt, in dem die Phasenablage zwischen dem Referenzträger des Empfängers und dem Empfangssignalträger 0 ist, keine weitere Nullstelle aufweist.

2. Phasenfehlerdetektor nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß für die Berechnungsmethoden (S1 bis S3) gilt: $f(ZI) = ZI$ und $f(ZQ) = ZQ$.

3. Phasenfehlerdetektor nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß für die Berechnungsmethoden S1 bis S5 gilt: $f(ZI) = \text{sign}(ZI)$ und $f(ZQ) = \text{sign}(ZQ)$.

1/3

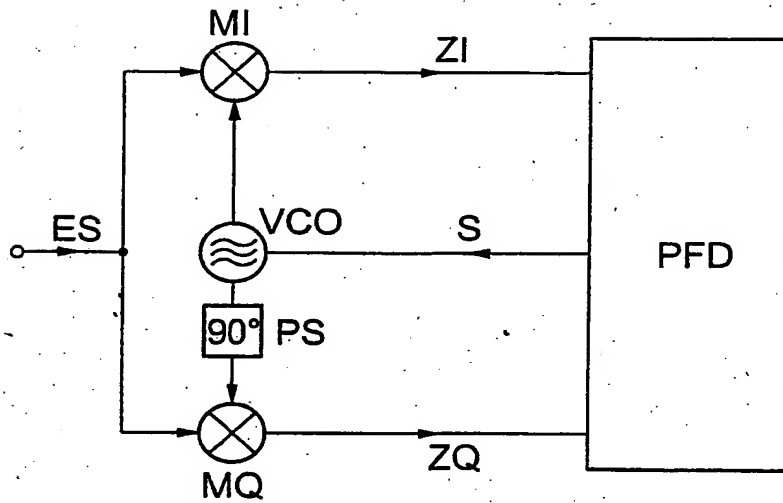


FIG. 1

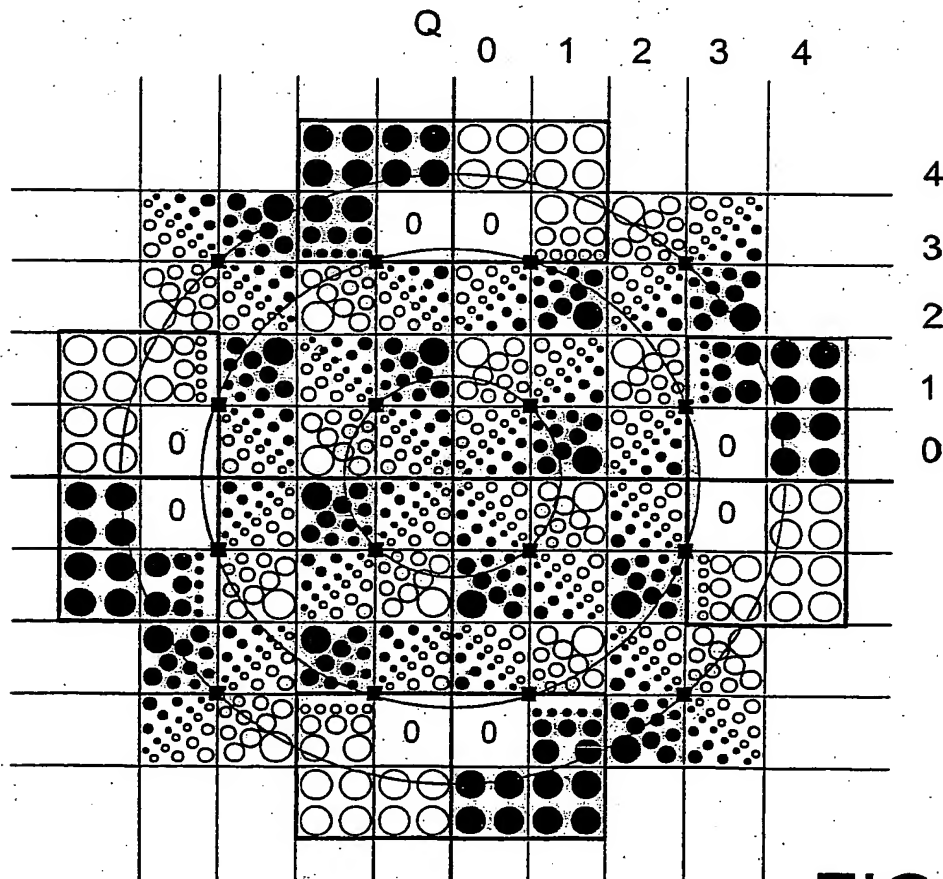


FIG. 2

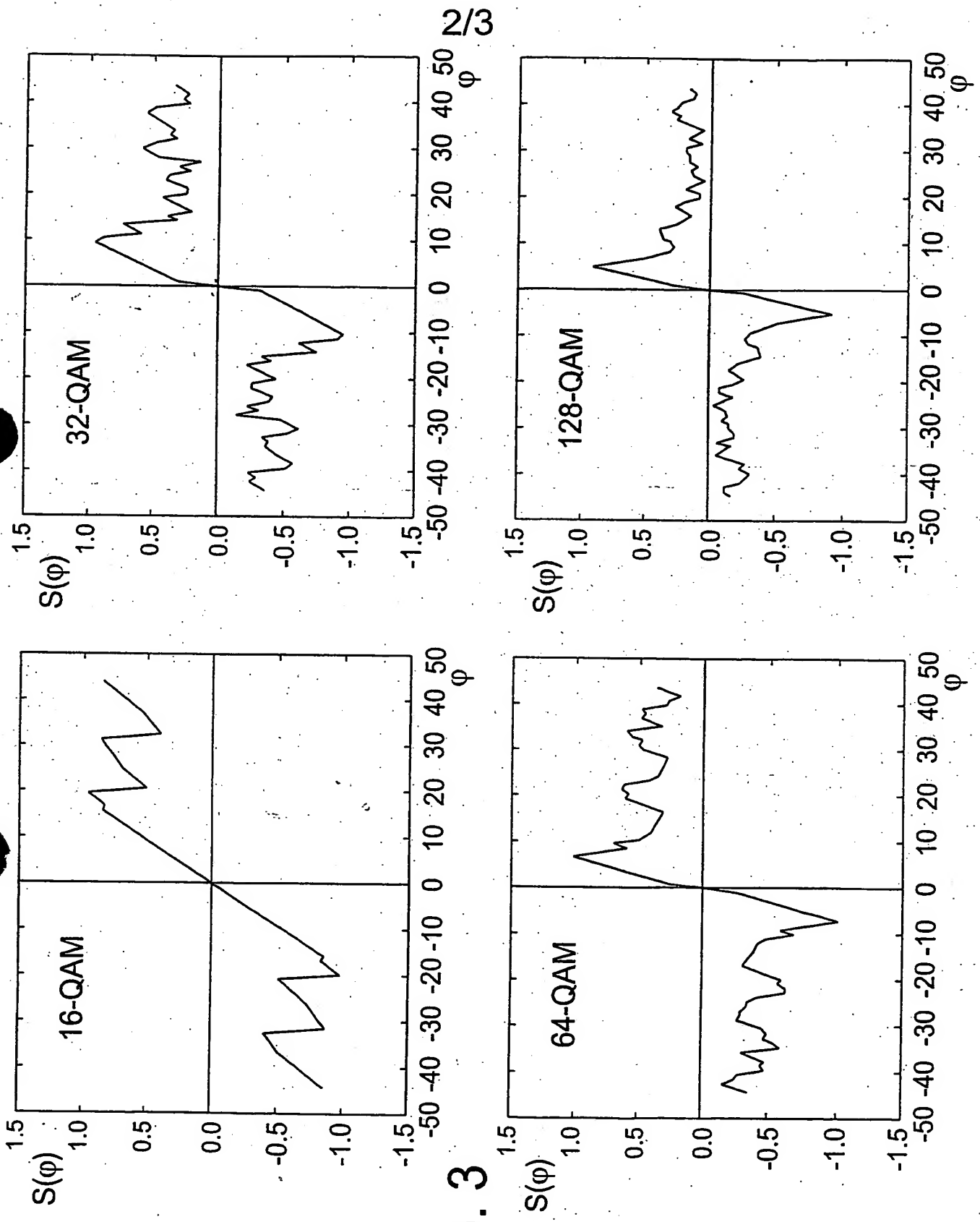


FIG. 3

2/3

3/3

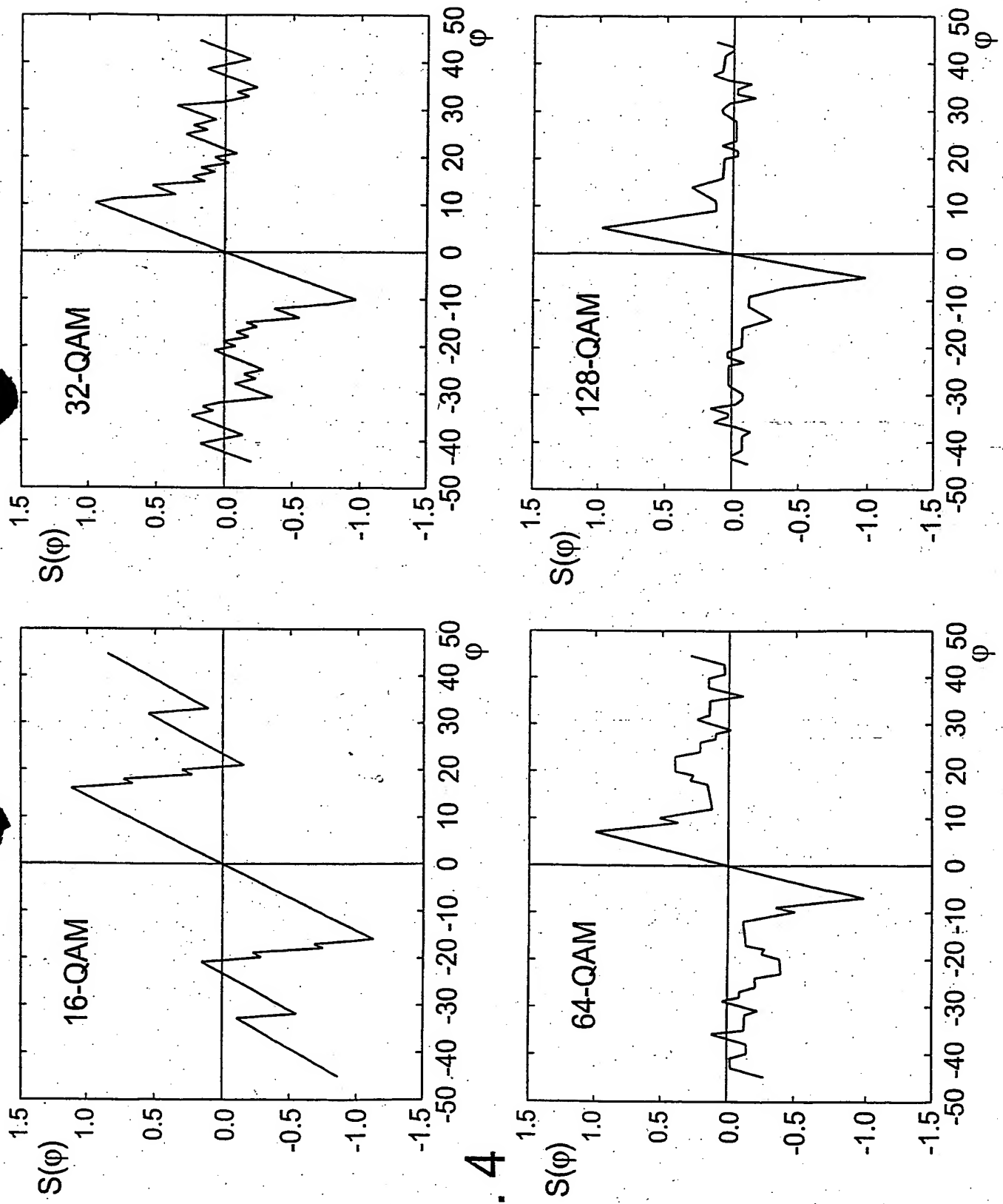


FIG. 4

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☒ **BLACK BORDERS**
- ☐ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- ☐ **FADED TEXT OR DRAWING**
- ☐ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- ☐ **SKEWED/SLANTED IMAGES**
- ☐ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- ☐ **GRAY SCALE DOCUMENTS**
- ☐ **LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- ☐ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY .**
- ☐ **OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.

THIS PAGE BLANK (USPTO)